ГУАП

КАФЕДРА № 3.

ОТЧЕТ

ЗАЩИЩЕН С ОЦЕНКОЙ

ПРЕПОДАВАТЕЛЬ

отл. 25.10.17

доц. канд. физ.-мат. наук		И.П. Крекунова
должность, уч. степень, звание	подпись, дата	инициалы, фамилия

ОТЧЕТ О ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЕ № 8.

СТОЛКНОВЕНИЕ ШАРОВ

ПО КУРСУ: ОБЩАЯ ФИЗИКА.

РАБОТУ ВЫПОЛНИЛА

СТУДЕНТКА ГР. 1732	25.10.17	П.Ю. Ярешенко
	подпись, дата	инициалы, фамилия

САНКТ-ПЕТЕРБУРГ 2017.

Лабораторная работа № 8.
Столкновение шаров.
Протокол измерений.

Студентка группы № 1732. Яременко П.Ю

Преподаватель Крекгунова И.П.

Параметры приборов.

Прибор	Предел измерений	Цена деления	Класс точности	Систематическая погрешность
Микросекундомер, мкс	99,99	0,01	—	5
Линейка, см	49	0,5	—	0,5

$m_ш = (113 \pm 1)$ г.

Результат измерений.

$\alpha_1 = 7^\circ$; $\alpha_2 = 0^\circ$

№ изм.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
t, мкс	0,03	1,10	0,01	1,17	0,95	1,05	1,23	1,19	1,10	1,12
α_1'	$\bar{0}$,75	$\bar{0}$,50	$\bar{0}$,50	$\bar{0}$,50	$\bar{0}$,50	$\bar{0}$,50	$\bar{0}$,50	-0,50	-0,75	-0,50
α_2'	6,50	5,75	6,25	6,25	6,00	6,25	6,25	6,50	6,50	6,00

$\alpha_{11} = 8{,}75^\circ$; $\alpha_2 = 0^\circ$

№ изм	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
t, мкс	1,05	0,96	1,16	0,98	1,04	1,06	1,08	1,22	0,94	1,21
α_{11}'	-0,25	-0,5	-0,75	-0,50	-0,75	-0,25	0	-0,75	-0,75	-0,25
α_{21}'	7,75	8,00	7,00	7,75	7,50	7,50	7,25	8,25	8,00	7,75

11.10.17


Дата 11.10.17

Подпись студента

Подпись преподавателя

1. Цель работы:
- проверка законов сохранения импульса и энергии;
- определение деформации шаров и силы удара.

2. Описание лабораторной установки.



(1) вороток и (2) приспособление, с помощью которых устанавливают расстояние между шарами и длину подвески. - верхний кронштейн

(3) угловые шкалы и (4) электромагнит - нижний кронштейн. Силу электромагнита регулирует вороток (5).

(6) - микросекундомер.

Параметры установки.

Прибор	Предел измерений	Цена деления	Класс точности	Систематическая погрешность
Микросекундомер, мкс	99,99	0,01	—	5
Линейка, см	49	0,5	—	0,5

$m_ш = m_1 = m_2 = (113 \pm 1)$ г. $= (0,113 \pm 0,001)$ кг.

3. Рабочие формулы.

(1) $P = m_1 v_1 = 2 m_1 \sqrt{gl} \sin(\alpha_1/2)$, где P - импульс системы до удара; m_1 - масса первого шара; l - длина подвеса; α_1 - угол, на который отклонен первый шар.

(2). $E = (m_1 v_1^2)/2 = 2 m_1 g l \sin^2(\alpha_1/2)$, где E - энергия системы до удара

(3) $P' = m_2 v_2' - m_1 v_1' = 2\sqrt{gl}\,\{m_2 \sin(\alpha_2'/2) - m_1 \sin(\alpha_1'/2)\}$, где P' - импульс после удара; m_2 - масса второго шара; α_2' - угол, на который отклоняется второй шар после удара; α_1' - угол, на который отклоняется первый шар после удара;

удара.

(4). $E' = (m_1 v_1'^2)/2 + (m_2 v_2'^2)/2 = 2gl\{m_2 \sin^2(\alpha_2'/2) + m_1 \sin^2(\alpha_1'/2)\}$,

где E' – энергия системы после столкновения

(5) $\delta_p = \frac{P - P'}{P} = 1 - \frac{P'}{P}$, где δ_p – относительная потеря импульса при столкновении.

(6). $\delta_E = \frac{E - E'}{E} = 1 - \frac{E'}{E}$, где δ_E – относительная потере энергии при столкновении.

При равных массах $m = m_1 = m_2$:

$$\delta_p = 1 - \frac{\alpha_2' - \alpha_1'}{\alpha_1}$$

$$\delta_E = 1 - \frac{\alpha_2'^2 + \alpha_1'^2}{\alpha_1^2}$$

(7). $x = \frac{v\tau}{\pi} = \frac{2\tau}{\pi}\sqrt{gl}\,\sin(\alpha_1/2)$, где x – деформация шаров во время удара; τ – время столкновения шаров.

4. Результаты измерений и вычислений.

N изм.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
t, мкс	0,03	1,10	0,01	1,17	0,95	1,05	1,23	1,19	1,10	1,12
α_1'	-0,75	-0,50	-0,50	-0,50	-0,50	-0,50	-0,50	-0,50	-0,75	-0,50
α_2'	6,50	5,75	6,25	6,25	6,00	6,25	6,25	6,50	6,50	6,00

$\alpha_1 = 7°$; $\alpha_{1ср}' = -0,55°$

$\alpha_2 = 0°$; $\alpha_{2ср}' = 6,225°$

Таблица 1.

$\tau_1 = 0,895$ мкс $= 8,95 \cdot 10^{-7}$ с

N изм	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
t, мкс	1,05	0,96	1,16	0,98	1,04	1,06	1,08	1,22	0,94	1,21
α_{11}'	-0,25	-0,50	-0,75	-0,50	-0,75	-0,25	0	-0,75	-0,75	-0,25
α_{21}'	7,75	8,00	7,00	7,75	7,50	7,50	7,25	8,25	8,00	7,75.

$\alpha_{11} = 8,75°$, $\alpha_{11ср}' = -0,47°$

$\alpha_2 = 0°$; $\alpha_{21ср}' = 7,675°$

Таблица 2

$\tau_{11} = 1,067$ мкс $= 1,067 \cdot 10^{-6}$ с

	P, кг·м/с	E, Дж	P', кг·м/с	E', Дж	δP	δE	X
α_1	0,03	0,004	0,03	0,003	0	0,25	$8\cdot10^{-8}$
α_{11}	0,04	0,006	0,04	0,005	0	0,17	$1,1\cdot10^{-7}$

$\alpha_1 = 7^\circ$

$\alpha_{11} = 8,75^\circ$

Таблица 3. Вычисление.

	θ_P, кг·м/с	θ_E, Дж	$\theta_{P'}$, кг·м/с	$\theta_{E'}$, Дж	$\theta_{\delta P}$	$\theta_{\delta E}$	θ_X
α_1	0,006	$3\cdot10^{-4}$	$2\cdot10^{-4}$	$3\cdot10^{-4}$	0,35	0,05	$4,8\cdot10^{-9}$
α_{11}	0,005	$3\cdot10^{-4}$	$2\cdot10^{-4}$	$3\cdot10^{-4}$	0,20	0,04	$4,7\cdot10^{-9}$

$\alpha_1 = 7^\circ$

$\alpha_{11} = 8,75^\circ$

Таблица 4

Вычисление систематические погрешности.

Значения систематических погрешностей прямых измерений:

погрешность измерения длины – $\theta_L = 5$ мм $= 0,5$ см

погрешность измерения времени – $\theta_t = 5$ мкс.

погрешность измерения угла α_1 – 0,005 рад

α_{11} – 0,005 рад

погрешность измерения углов α_1' – 0,01 рад; $\alpha_{11}' = 0,01$ рад

α_2' – 0,01 рад; $\alpha_{21}' = 0,01$ рад

5. Пример вычислений:

По формуле (1) $P_1 = 2m_1\sqrt{gL}\,\sin(\alpha_1/2) = 2\cdot 0,113\sqrt{9,8\cdot 0,49}\cdot$

$\cdot\sin\left(\frac{7^\circ}{2}\right) = 0,0302$ кг·м/с

$P_{11} = 2m_2\sqrt{gL}\,\sin(\alpha_{11}/2) = 2\cdot 0,113\sqrt{9,8\cdot 0,49}\,\sin\left(\frac{8,75^\circ}{2}\right) = 0,037$ кг·м/с

По формуле (2) $E_1 = 2m_1 gL\sin^2(\alpha_1/2) = 2\cdot 0,113\cdot 9,8\cdot 0,49\cdot\sin^2\left(\frac{7^\circ}{2}\right) =$

$= 4,0382\cdot10^{-3}$ Дж

$E_{11} = 2m_2 gL\sin^2(\alpha_{11}/2) = 2\cdot 0,113\cdot 9,8\cdot 0,49\cdot\sin^2\left(\frac{8,75^\circ}{2}\right) = 6,2684\cdot10^{-3}$ Дж

По формуле (3) $P_1' = 2\sqrt{gL}\,\{m_ш(\sin(\alpha_2'cp/2) - \sin(\alpha_1'cp/2))\} =$

$= 2\cdot\sqrt{9,8\cdot 0,49}\,\{0,113(\sin(6,225^\circ/2) - \sin(-0,55^\circ/2)\} = 0,029$ кг·м/с

$P_{11}' = 2\sqrt{gL}\,\{m_ш(\sin(\alpha_{21}'cp/2) - \sin(\alpha_{11}'cp/2))\} = 2\cdot\sqrt{9,8\cdot 0,49}\cdot$

$\cdot\{0,113(\sin(7,675^\circ/2) - \sin(-0,47^\circ/2))\} = 0,035$ кг·м/с.

По формуле (4) $E_1' = 2gL\{m(\sin^2(\alpha'_{2ср}/2) + \sin^2(\alpha'_{1ср}/2))\} =$
$= 2 \cdot 9,8 \cdot 0,49 \cdot \{0,113(\sin^2(6,225^\circ/2) + \sin^2(-0,55^\circ/2))\} =$
$= 0,003$ Дж.

$E_{11}' = 2gL\{m(\sin^2(\alpha_{2'ср}/2) + \sin^2(\alpha_{1'ср}/2))\} = 2 \cdot 9,8 \cdot 0,49 \cdot$
$\cdot \{0,113(\sin^2(7,675^\circ/2) + \sin^2(-0,47^\circ/2))\} = 0,0048$ Дж

По формуле (5) $\delta_{P_1} = \frac{P_1 - P_1'}{P_1} = \frac{0,03 - 0,03}{0,03} = 0$

$\delta_{P_{11}} = \frac{P_{11} - P_{11}'}{P_{11}} = 1 - \frac{P_{11}'}{P_{11}} = 1 - \frac{0,04}{0,04} = 0.$

По формуле (6) $\delta_{E_1} = 1 - \frac{E_1'}{E_1} = 1 - \frac{0,003}{0,004} = 0,25$

$\delta_{E_{11}} = 1 - \frac{E_{11}'}{E_{11}} = 1 - \frac{0,005}{0,006} = 0,17$

По формуле (7) $X_1 = \frac{2\tau_1}{\pi}\sqrt{gL}\sin(\alpha_1/2) = \frac{2 \cdot 8,95 \cdot 10^{-7}}{3,14} \cdot$
$\cdot \sqrt{9,8 \cdot 0,49} \cdot \sin(7^\circ/2) = 0,76 \cdot 10^{-6} = 0,8 \cdot 10^{-7} = 8 \cdot 10^{-8}$

$X_2 = \frac{2\tau_2}{\pi}\sqrt{gL}\sin(\alpha_{11}/2) = \frac{2 \cdot 1,067 \cdot 10^{-6}}{3,14}\sqrt{9,8 \cdot 0,49} \cdot$
$\cdot \sin(8,75^\circ/2) = 0,11 \cdot 10^{-6} = 1,1 \cdot 10^{-7}$

6. Вычисление погрешностей:

(1) $\Theta_P = 2m\sqrt{gL}\cos(\alpha_1/2) \cdot (1/2\,\alpha_1) \cdot \Theta_{\alpha 1}$, где Θ_P – систематическая погрешность импульса системы до удара; Θ_{α_1} – погрешность угла α.

(2) $\Theta_E = 2mgL\,2\sin(\alpha_1/2) \cdot \cos(\alpha_1/2) \cdot (1/2\,\alpha_1) \cdot \Theta_{\alpha 1}$, где Θ_E – систематическая погрешность энергии системы до удара.

(3) $\Theta_{P'} = 2m\sqrt{gL}\{m_2\cos(\alpha_2'/2) \cdot (1/2 \cdot \alpha_2') \cdot \Theta_{\alpha 2} - m_1 \cdot$
$\cdot \cos(\alpha_1'/2)(1/2 \cdot \alpha_1') \cdot \Theta_{\alpha_1}\}$, где Θ_P – систематическая погрешность импульса системы после удара;

Θ_{α_1} и Θ_{α_2} – погрешности углов α_1 и α_2.

(4) $\Theta_{E'} = 2gl \cdot \{m_2 \cdot 2 \cdot \sin(\alpha_2'/2) \cdot \cos(\alpha_2'/2) \cdot (1/2\,\alpha_2') \cdot \Theta_{\alpha_2} +$
$+ m_1 \cdot 2 \cdot \sin(\alpha_1'/2) \cdot \cos(\alpha_1'/2) \cdot (1/2\,\alpha_1') \cdot \Theta_{\alpha_1}\}$, где $\Theta_{E'}$ – систематическая погрешность энергии системы после удара.

(5) $\Theta_{\delta p} = 1 - \{(1/p \cdot p') \cdot \Theta_{p'} + (p'/p^2) \cdot \Theta_p\}$, где $\Theta_{\delta p}$ – систематическая погрешность относительной потери импульса при столкновении.

(6) $\Theta_{\delta E} = 1 - \{(1/E \cdot E') \cdot \Theta_{E'} + (E'/E^2) \cdot \Theta_E\}$, где $\Theta_{\delta E}$ – систематическая погрешность относительной потери энергии при столкновении.

(7) $\Theta_x = \frac{2}{\pi\tau} \cdot \sqrt{gl} \cdot \sin(\alpha_1/2) \cdot \Theta_\tau + \frac{2\tau}{\pi}\sqrt{gl}\cos(\alpha_1/2)(1/2 \cdot \alpha_1)\Theta_{\alpha_1}$,

где Θ_x – систематическая погрешность деформации.

Вычисления:

(1) $\Theta_{p_1} = 2 \cdot 0,113 \cdot 2,191 \cdot 0,998 \cdot 3,5 \cdot 0,005 = 0,006$ кг·м/с

$\Theta_{p_{11}} = 2 \cdot 0,113 \cdot 2,191 \cdot 0,997 \cdot 4,375 \cdot 0,005 = 0,005$ кг·м/с

(2) $\Theta_{E_1} = 2 \cdot 0,113 \cdot 4,8 \cdot 2 \cdot 0,061 \cdot 0,998 \cdot 3,5 \cdot 0,005 = 3 \cdot 10^{-4}$ Дж

$\Theta_{E_{11}} = 2 \cdot 0,113 \cdot 4,8 \cdot 2 \cdot 0,076 \cdot 0,997 \cdot 4,375 \cdot 0,005 = 3 \cdot 10^{-4}$ Дж

(3) $\Theta_{p_1'} = 2 \cdot 0,113 \cdot 2,191 \cdot (0,113 \cdot (-0,999) \cdot (-0,25) \cdot 0,01 + 0,998 \cdot 3,112 \cdot$
$\cdot 0,01) = 2 \cdot 10^{-4}$ кг·м/с.

$\Theta_{p_{11}'} = 2 \cdot 0,113 \cdot 2,191 \cdot (0,113 \cdot ((-0,999) \cdot (-0,237)) \cdot 0,01 + 0,997 \cdot 3,837 \cdot$
$\cdot 0,01) = 2 \cdot 10^{-4}$ кг·м/с.

(4) $\Theta_{E_1'} = 2 \cdot 4,8 \cdot (0,113 \cdot (2 \cdot 0,054 \cdot 3,112 \cdot 0,998 \cdot 0,01 + 2 \cdot (-0,004) \cdot (-0,25) \cdot$
$\cdot 0,999) = 3 \cdot 10^{-4}$ Дж

$\Theta_{E_{11}'} = 2 \cdot 4,8 \cdot (0,113 \cdot (2 \cdot 0,067 \cdot 0,997 \cdot 3,837 \cdot 0,01 + 2 \cdot (-0,004) \cdot (-0,237) \cdot$
$\cdot 0,999 \cdot 0,01) = 3 \cdot 10^{-4}$ Дж.

(5) $\Theta_{\delta p_1} = 1 - \left(\left(\frac{1}{0,03 \cdot 0,03}\right) \cdot 2 \cdot 10^{-4} + \left(\frac{0,03}{0,03^2}\right) \cdot 0,006\right) = 0,35.$

$\theta_{\delta p_{II}} = 1 - \left(\left|\frac{1}{0{,}04 \cdot 0{,}04}\right| \cdot 2 \cdot 10^{-4} + \left(\frac{0{,}04}{0{,}04^2}\right) \cdot 0{,}005\right) = 0{,}2.$

(8) $\theta_{\delta E_I} = 1 - \left(\left(\frac{1}{0{,}004 \cdot 0{,}003}\right) \cdot 3 \cdot 10^{-4} + \left(\frac{0{,}003}{0{,}004^2}\right) \cdot 3 \cdot 10^{-4}\right) = 0{,}05.$

$\theta_{\delta E_{II}} = 1 - \left(\left(\frac{1}{0{,}006 \cdot 0{,}005}\right) \cdot 3 \cdot 10^{-4} + \left(\frac{0{,}005}{0{,}006^2}\right) \cdot 3 \cdot 10^{-4}\right) = 0{,}02$

(17) $\theta_{x_I} = 0{,}078 \cdot 10^{-8} \cdot 5 \cdot 10^{-6} + 1{,}248 \cdot 10^{-6} \cdot 0{,}998 \cdot 3{,}5 \cdot 0{,}005 = 4{,}8 \cdot 10^{-9}$

$\theta_{x_{II}} = 0{,}114 \cdot 10^{-6} \cdot 5 \cdot 10^{-6} + 1{,}49 \cdot 10^{-6} \cdot 0{,}997 \cdot 4{,}375 \cdot 0{,}005 = 4{,}7 \cdot 10^{-9}$

7. Вывод: В результате выполнения лабораторной работы, я проверила на практике выполнение закона сохранения энергии и импульса. Провела вычисление импульса и энергии до удара, после удара, определила деформацию шаров при ударе, систематические погрешности всех определенных на опыте величин.

Взаимодействие шаров является упругим (абсолютно упругим), т.к. выполняется закон сохранения импульса и механической энергии. Кинетическая энергия полностью или частично превращается в потенциальную энергию упругой деформации тел, которая после столкновение снова переходит в кинетическую.

$P_I = (0{,}03 \pm 0{,}006)$ кг·м/с $\qquad P_{II} = (0{,}04 \pm 0{,}005)$ кг·м/с

$E_I = (0{,}04 \pm 3 \cdot 10^{-4})$ Дж $\qquad E_{II} = (0{,}006 \pm 3 \cdot 10^{-4})$ Дж

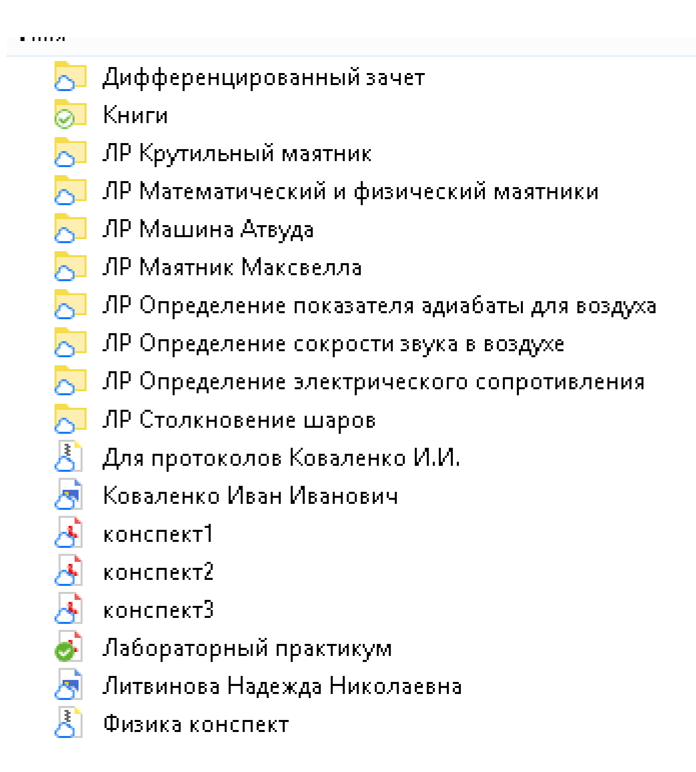
$P_I' = (0{,}03 \pm 2 \cdot 10^{-4})$ кг·м/с. $\qquad P_{II}' = (0{,}04 \pm 2 \cdot 10^{-4})$ кг·м/с.

$E_I' = (0{,}003 \pm 3 \cdot 10^{-4})$ Дж $\qquad E_{II}' = (0{,}005 \pm 3 \cdot 10^{-4})$ Дж

$\delta_{P_I} = (0 \pm 0{,}35)$ $\qquad \delta_{P_{II}} = (0 \pm 0{,}20)$

$\delta_{E_I} = (0{,}25 \pm 0{,}05)$ $\qquad \delta_{E_{II}} = (0{,}17 \pm 0{,}02)$

$x_I = (8 \cdot 10^{-8} \pm 4{,}8 \cdot 10^{-9})$ $\qquad x_{II} = (1{,}1 \cdot 10^{-7} \pm 4{,}7 \cdot 10^{-9})$



СКАЧАТЬ https://yadi.sk/d/RqO8HPxTfh0z_w
СКАЧАТЬ https://archive.org/details/@guap4736_vkclub152685050



Лабораторная работа № 8

СТОЛКНОВЕНИЕ ШАРОВ

Цель работы: проверка законов сохранения импульса и энергии; определение деформации шаров и силы удара.

Теоретические сведения

Столкновением называется кратковременное взаимодействие тел, локализованное в малой области пространства. Во время столкновения тела деформируются, при этом часть кинетической энергии превращается в потенциальную энергию упругой деформации и во внутреннюю энергию тел. Выделяют два предельных случая: абсолютно упругий и абсолютно неупругий удары.

При абсолютно упругом ударе выполняются законы сохранения импульса и механической энергии. Кинетическая энергия полностью или частично превращается в потенциальную энергию упруго деформированных тел, которая после столкновения снова переходит в кинетическую энергию системы.

При абсолютно неупругом ударе потенциальной энергии упругой деформации не возникает, кинетическая энергия сталкивающихся тел полностью или частично превращается во внутреннюю энергию системы. Выполняются законы сохранения импульса и полной энергии. Механическая энергия при неупругом ударе не сохраняется.

Большинство реальных столкновений в механических системах можно отнести к промежуточному типу между абсолютно упругими и абсолютно неупругими. В них, как правило, сохраняется импульс и не сохраняется механическая энергия. *Импульс системы сталкивающихся тел не сохраняется в тех столкновениях, в которых на движение тел после взаимодействия накладываются какие-то ограничения.*

Рассмотрим взаимодействие двух металлических шаров с массами m_1 и m_2, повешенных на нитях длиной ℓ. Будем считать, что удар является центральным, т. е. центры шаров лежат на линии, вдоль которой происходит взаимодействие. В исходном положении шары касаются друг друга. Если правый шар отклонить на угол α_1 и отпустить, то к моменту его столкновения с неподвижным левым шаром он разовьет скорость $\upsilon_1 = \sqrt{2gh}$, где h – начальная высота правого шара.

Поскольку $h = \ell - \ell\cos\alpha_1 = 2\ell\sin^2(\alpha_1/2)$ окончательно получаем

$$\upsilon_1 = 2\sqrt{g\ell}\,\sin(\alpha_1/2). \tag{8.1}$$

Таким образом, можно найти импульс и энергию системы до удара:

$$P = m_1\upsilon_1 = 2m_1\sqrt{g\ell}\,\sin(\alpha_1/2), \tag{8.2}$$

$$E = \frac{m_1\upsilon_1^2}{2} = 2m_1 g\ell\sin^2\left(\frac{\alpha_1}{2}\right). \tag{8.3}$$

Скорости обоих шаров υ_1' и υ_2' после столкновения можно найти по формулам, аналогичным (8.1):

$$\upsilon_1' = 2\sqrt{g\ell}\,\sin(\alpha_1'/2); \qquad \upsilon_2' = 2\sqrt{g\ell}\,\sin(\alpha_2'/2); \tag{8.4}$$

где α_1' и α_2' – углы максимальных отклонений шаров после удара.

Импульс системы после удара складывается из импульса каждого шара:

$$\vec{P}' = m\vec{\upsilon}_2' + m\vec{\upsilon}_1'.$$

Учитывая противоположные направления скоростей $\vec{\upsilon}_1'$ и $\vec{\upsilon}_2'$, имеем

$$P' = m_2\upsilon_2' - m_1\upsilon_1'. \tag{8.5}$$

Энергия системы после удара складывается из энергии каждого шара:

$$E' = \frac{m_1\upsilon_1'^2}{2} + \frac{m_2\upsilon_2'^2}{2}. \tag{8.6}$$

Подставим (8.4) в эти формулы и запишем окончательные выражения:

$$P' = 2\sqrt{g\ell}\left\{m_2\sin(\alpha_2'/2) - m_1\sin(\alpha_1'/2)\right\}; \tag{8.5a}$$

$$E' = 2g\ell\left\{m_2\sin^2(\alpha_2'/2) + m_1\sin^2(\alpha_1'/2)\right\}. \tag{8.6a}$$

Найдем относительную потерю импульса и энергии при столкновении:

$$\delta_P = \frac{P - P'}{P} = 1 - \frac{P'}{P}; \tag{8.7}$$

$$\delta_E = \frac{E - E'}{E} = 1 - \frac{E'}{E}. \qquad (8.8)$$

При малых углах отклонения шаров, когда $\sin\alpha = \alpha$, $\sin\alpha_1 = \alpha_1$, $\sin\alpha_2 = \alpha_2$, эти формулы преобразуются к виду:

$$\delta_P = 1 - \frac{m_2\alpha_2' - m_1\alpha_1'}{m_1\alpha_1}; \qquad (8.7а)$$

$$\delta_E = 1 - \frac{m_2{\alpha_2'}^2 + m_1{\alpha_1'}^2}{m_1{\alpha_1}^2}. \qquad (8.8а)$$

При равных массах шаров формулы становятся еще проще

$$\delta_P = 1 - \frac{\alpha_2' - \alpha_1'}{\alpha_1}; \qquad (8.7б)$$

$$\delta_E = 1 - \frac{{\alpha_2'}^2 + {\alpha_1'}^2}{{\alpha_1}^2}. \qquad (8.8б)$$

Если считать рассматриваемое столкновение упругим, т.е. подчиняющимся закону Гука, то время такого столкновения должно быть равно половине периода гармонических колебаний:

$$\tau = \frac{T}{2} = \pi\sqrt{\frac{\mu}{k}}, \qquad (8.9)$$

где μ – приведенная масса, а k – приведенная жесткость шаров

$$\mu = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}; \quad k = \frac{k_1 k_2}{k_1 + k_2}; \quad \frac{1}{k} = \frac{1}{k_1} + \frac{1}{k_2}. \qquad (8.10)$$

Приведенная жесткость численно равна силе, под действием которой расстояние между шарами уменьшается на единицу длины. Ее можно найти, зная массы шаров и время их контакта при ударе:

$$k = \mu\pi^2 / \tau^2. \qquad (8.11)$$

Хотя мы договорились считать удар упругим, это не значит, что вся кинетическая энергия первого шара переходит при взаимодействии в потенциальную. Для нахождения доли кинетической энергии, которая в потенциальную не превращается, рассмотрим

столкновение в системе центра масс шаров. Если первый шар движется до удара со скоростью υ, а второй покоится, то их центр масс движется со скоростью

$$\upsilon_C = \frac{m_1 \upsilon}{m_1 + m_2}, \tag{8.12}$$

которая по закону сохранения импульса остается постоянной и до, и во время, и после столкновения. Кинетическую энергию системы перед ударом можно представить суммой трех слагаемых: кинетических энергий каждого из шаров относительно выбранной системы отсчета и произведения полу-суммы их масс на квадрат скорости их центра масс:

$$E = E_1 + E_2 + \frac{1}{2}(m_1 + m_2)\upsilon_c^2 \tag{8.13}$$

В потенциальную энергию упругой деформации превратятся лишь два первых слагаемых, поскольку скорость υ_C при взаимодействии остается неизменной, и третье слагаемое является кинетической энергии системы двух шаров в момент их максимальной деформации;

$$E_1 + E_2 = E_\Pi \quad . \tag{8.14}$$

Модули скоростей каждого из шаров относительно их центра масс найдем по следующим формулам:

$$\upsilon_1 = \upsilon - \upsilon_C = \frac{m_1 \upsilon}{m_1 + m_2}; \qquad \upsilon_2 = \upsilon_C = \frac{m_1 \upsilon}{m_1 + m_2}. \tag{8.15}$$

Здесь υ скорость сближения шаров или скорость первого шара до удара в лабораторной системе отсчета. Подставим эти скорости в (8.14):

$$\frac{m_1 m_2^2 \upsilon^2}{2(m_1 + m_2)^2} + \frac{m_2 m_1^2 \upsilon^2}{2(m_1 + m_2)^2} = E_\Pi; \;\; \Rightarrow$$
$$\frac{m_1 m_2 \upsilon^2}{2(m_1 + m_2)} = \frac{1}{2} k x^2; \;\; \Rightarrow \;\; \frac{1}{2}\mu\upsilon^2 = \frac{1}{2} k x^2; \;\; \Rightarrow \;\; x = \upsilon\sqrt{\mu/k}. \tag{8.16}$$

Под величиной x здесь следует понимать уменьшение расстояния между центрами шаров. Смысл этой величины ясен из рис. 8.1. Сравнивая формулу (8.16) с (8.8) и принимая во внима-

ние (8.1), получаем окончательно для деформации шаров во время удара:

$$x = \frac{\upsilon\tau}{\pi} = \frac{2\tau}{\pi}\sqrt{g\ell}\,\sin\left(\frac{\alpha_1}{2}\right). \qquad (8.17)$$

Максимальную силу удара можно найти из закона Гука и выражения для приведенной жесткости (8.11):

$$F = kx = \frac{2\pi\mu}{\tau}\sqrt{g\ell}\,\sin\left(\frac{\alpha_1}{2}\right). \qquad (8.18)$$

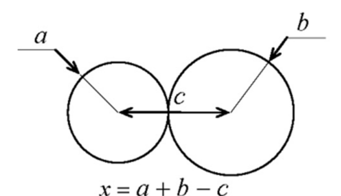


Рис. 8.1. Деформация шаров

Лабораторная установка

Внешний вид лабораторной установки приведен на рис. 8.2. На верхнем кронштейне прикреплен вороток 1 и приспособление 2, при помощи которых устанавливают расстояние между шарами в положении равновесия и длину подвески. На нижнем кронштейне закреплены угловые шкалы 3 и электромагнит 4, который можно закреплять в различных положениях меняя тем самым начальное положение шара. Силу электромагнита можно регулировать воротком 5. Угловые шкалы могут передвигаться вдоль нижнего кронштейна. Время столкновения измеряется микросекундомером, показания которого выводятся на лицевой панели 6.

Нажатие кнопки “Сеть” подает питающее напряжение на установку. Кнопка “Сброс” служит для обнуления показаний измерителя времени. При нажатии на нее одновременно подается напряжение на электромагнит, и он удерживает шар в начальном положении. Отпускается шар нажатием кнопки “Пуск”.

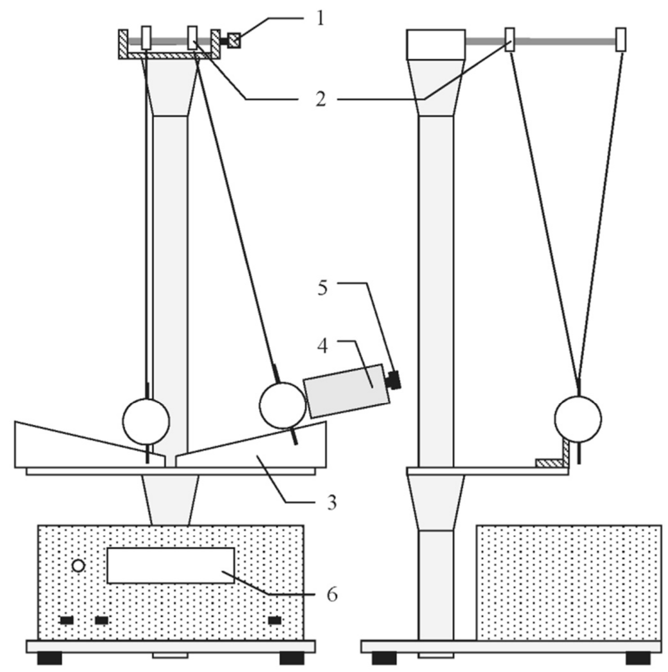


Рис. 8.2. Внешний вид лабораторной установки

Задания и порядок их выполнения

До начала измерений необходимо ознакомиться с установкой и настроить ее:

шары в нижнем положении должны слегка касаться друг друга. При этом указатели должны показывать нули на шкалах;

электромагнит устанавливается на такой высоте, чтобы его ось была продолжением черты на шаре. Силу электромагнита следует отрегулировать так, чтобы он удерживал шар;

особое внимание нужно уделить тому, чтобы удар получился центральным. Для этого положение шаров нужно регулировать как по вертикали, так и по горизонтали.

Описанные действия нужно выполнить на данной установке очень тщательно. Невыполнение их приводит к неконтролируемым потерям энергии и импульса.

Задание 1. Проверить выполнение законов сохранения импульса и энергии.

Задание 2. Найти деформацию шаров.

Задание 3. Найти максимальную силу удара.

До столкновения нужно установить угол α_1. После столкновения нужно измерить α_1' и α_2' – углы максимального отклонения шаров. *Учесть, что угол* α_1' *положителен, если шар отклоняется направо, и отрицателен – если налево.* Оба эти угла нужно измерять после первого касания шаров. Сделать это сложно. Проще и точнее измерения углов α_1' и α_2' проводить следующим способом:

измерить угол α_1 и отпустить правый шар;

после удара измерить отклонение левого шара α_2';

установить правый шар на тот же угол α_1 и вновь отпустить его;

после удара поймать рукой левый шар и заметить, в какую сторону двинется правый;

правый будет совершать колебания, измерить их амплитуду и, учитывая знак, записать угол отклонения α_1'.

Длительность контакта измеряется микросекундомером. Величины m_1 и m_2, фигурирующие в формулах, включают в себя массы шаров и массы подвесок, которые указаны на установке. Длину подвески нужно измерять линейкой от оси до середины шара.

Относительные потери импульса и энергии при ударе рассчитать по формулам (8.7а), (8.8а) или (8.7б), (8.8б). Сделать заключение, каким является взаимодействие: упругим или нет. Если при ударе не сохранился импульс, то высказать предположение, с чем это связано. В любую из этих четырех формул углы отклонения можно подставлять в градусах.

Для получения надежных данных каждое прямое измерение повторить не менее 10 раз. Из числа измерений нужно исключить явные ошибки – промахи. При расчетах пользоваться средними значениями.

Деформацию шаров найти по формуле (8.17), а максимальную силу удара по формуле (8.18).

При вычислениях принять следующие значения систематических погрешностей прямых измерений:

погрешность измерения длины – $\theta_l = 5$ мм,

погрешность измерения времени – $\theta_t = 5$ мкс,

погрешность измерения угла α_1 – цена деления,

погрешность измерения углов α_1' и α_2' – две цены деления.

Для значений всех найденных величин – коэффициентов потери импульса и энергии, для максимальной деформации шаров и для максимальной силы удара нужно найти систематические погрешности.

Кроме систематических погрешностей нужно вычислить также случайные и полные погрешности.

Контрольные вопросы

1. Какой удар называют абсолютно упругим и какой – абсолютно неупругим?
2. Как найти центр масс системы материальных точек?
3. Как найти скорость центра масс системы материальных точек?
4. Почему при абсолютно упругом ударе не вся кинетическая энергия превращается в потенциальную?
5. Чему равна кинетическая энергия системы во время и после неупругого удара?
6. Какие значения величин δ_P и δ_E должны получиться для абсолютно упругого и абсолютно неупругого ударов?
7. В каких взаимодействиях не сохраняется импульс?
8. Какие случайные неконтролируемые факторы присутствуют в эксперименте?